5.1.36
$$T(x,y) = (x+ay, x-ay, y)$$

$$\dot{\vec{X}} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \dot{\vec{y}} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} \vec{T}(x), \vec{T}(y) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & a \\ 1 & -a \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \dot{\vec{V}}$$

$$\dot{\vec{V}}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \dot{\vec{V}}_2 = \begin{bmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\vec{X} = \begin{bmatrix} \alpha \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{y} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{z} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \vec{\tau}(x), \vec{\tau}(y), \vec{\tau}(z) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & 0 & 0 \\ 0 & b & 0 \\ 0 & 0 & c \end{bmatrix} \quad \vec{v}_1 = \begin{bmatrix} \alpha \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_4 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_5 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_7 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_8 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{1} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{2} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{2} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{3} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{1} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{2} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{2} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{3} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{1} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{2} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{3} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{1} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{2} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{3} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{1} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{2} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{3} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{3} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{3} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{3} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{2} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \vec{v}_{3} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$